PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2001-111960

(43) Date of publication of application: 20.04.2001

(51)Int.Cl.

HO4N 5/92 G11B 20/12 G11B 20/18 G11B 27/10 5/765 HO4N HO4N 5/781

(21)Application number: 11-288993

(71)Applicant: SHARP CORP

(22)Date of filing:

12.10.1999

(72)Inventor: KIYAMA JIRO

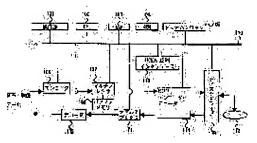
YAMAMURA HIROYUKI YAMAGUCHI TAKAYOSHI

(54) DATA RECORDING METHOD AND DATA RESTORATION METHOD

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To solve a problem of conventional data recording and restoration methods that a time code recorded on a disk is in general expressed as a relative time from the head of video data by each video program and consequently a plurality of video data having the same time code may be in existence in the disk when video programs are recorded on the disk.

SOLUTION: In the case of recording video image or image data onto a recording medium, they are recorded on the recording medium being divided into a plurality of units, and information to identify a recording device is provided to each unit together with information denoting the reproduction sequence on each video sequence. Through the above configuration, even when some units on the recording medium have the same information denoting the reproduction sequence on each video sequence in the case of reproduction, the device ID is provided uniquely to each device, and hence the video sequences can be identified.



(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2001-111960 (P2001-111960A)

(43)公開日 平成13年4月20日(2001.4.20)

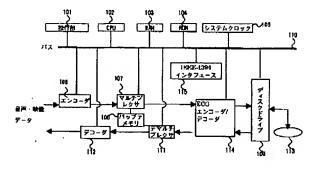
(51) Int.Cl. ⁷		識別記号		FΙ				5	;-7]-ド(参考)
H04N	5/92			G 1	1 B	20/12		103	5 C O 5 3
G11B	20/12	103				20/18			5 D O 4 4
	20/18					27/00			5 D O 7 7
	27/00					27/10			5 D 1 1 0
	27/10			H 0 4 N 5/92		Н	Н		
			来讀查審	未請求	請求	項の数6	OL	(全 22 頁)	最終頁に続く
(21)出顧番	-	特顧平11-288993		(71)	出願人	000000	5049		
						シャー	プ株式	会社	
(22)出顧日		平成11年10月12日(1999.	10.12)			大阪府	大阪市	阿倍野区長池	町22番22号
				(72)	発明者	1 木山	次郎		
						大阪府	大阪市	阿倍野区長池	町22番22号 シ
						ャーフ	株式会	社内	
				(72)	発明者	1 山村	博幸		
							大阪市 株式会		町22番22号 シ
				(74)	代理人	100103	3296		
						弁理士	: 小池	隆頭	
									最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 データ記録方法及びデータ復旧方法

(57)【要約】

【課題】 一般的に、ディスク上に記録されるタイムコードは各ビデオプログラム毎のビデオデータの先頭からの相対時間で表される。したがって、ディスク中に複数のビデオプログラムを記録した場合、同じタイムコードを持つビデオデータが複数存在することになる。その場合、正しい順字で復元されないおそれがある。

【解決手段】 映像や画像データを記録媒体に記録する際に、記録媒体上では複数のユニットとして分割して記録し、このユニット内に、シーケンス上での再生順序を示す情報とともに、記録した機器を識別するための情報を付与する。この構成によって、再生時に、記録媒体上で、シーケンス上での再生順序を示す情報が同一のユニットが存在した場合においても、各機器にユニークに付与されている機器IDを付与しているため、シーケンスを区別することが可能である。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 映像または音声データからなるシーケン スを、複数のユニットに分割して記録媒体に記録し、記 録媒体の位置情報に対応させた前記ユニットの再生順を 示す再生順管理データにより、記録媒体上に記録された データを管理する記録媒体におけるデータ記録方法であ って、

各ユニットを再生するべきシーケンス上での順序を示す 情報とともに、各ユニットを記録した機器を識別するた めの情報を各ユニットに記録することを特徴とするデー 10 タ記録方法。

【請求項2】 映像データまたは音声データからなるシ ーケンスを、複数のユニットに分割して記録媒体に記録 し、前記ユニットは一あるいは複数のセクタから構成さ れ、記録媒体上の各セクタの再生順を管理するセクタ管 理データにより、記録媒体上に記録されたデータを管理 する記録装置におけるデータ記録方法であって、

各ユニットを再生するべきシーケンス上での順序を示す 情報とともに、各ユニットを記録した機器を識別するた タ記録方法。

【請求項3】 映像データまたは音声データからなるシ ーケンスを、複数のユニットに分割して記録媒体に記録 し、一或いは複数のユニットからなり、連続するセクタ で構成される部分シーケンスの再生順を管理するシーケ ンス管理データにより、

記録媒体上に記録されたデータを管理する記録媒体上に 記録されたデータを管理する記録装置におけるデータ記 録方法であって、

各ユニットを再生するべきシーケンス上での順序を示す 30 情報とともに、各ユニットを記録した機器を識別するた めの情報を各ユニットに記録することを特徴とするデー タ記録方法。

【請求項4】 映像または音声データからなるシーケン スを、複数のユニットに分割し、各ユニットに、当該ユ ニットを再生するべきシーケンス上での順序を示す情報 と、当該ユニットを記録した機器を識別するための情報 を付与して記録媒体に記録し、記録媒体の位置情報に対 応させた前記ユニットの再生順を示す再生順管理データ により、記録媒体上に記録されたデータを管理する記録 40 媒体を再生する装置におけるデータ復旧方法であって、 上記再生順管理データによる再生ができない場合におい て、記録媒体上のユニット上で連続する2つのユニット 間において、当該ユニットを再生するべきシーケンス上 での順序が連続することを示し、各ユニットを記録した 機器を識別するための情報が同一である場合に、2つの ユニットを連続して再生するものとして、前記再生順管 理データを再構築することを特徴とするデータ復旧方 法。

【請求項5】 映像データまたは音声データからなるシ 50 比べ、遥かに高速な実行が可能だからである。しかし、

ーケンスを、一あるいは複数のセクタから構成される複 数のユニットに分割し、各ユニットに、当該ユニットを 再生するべきシーケンス上での順序を示す情報と、当該 ユニットを記録した機器を識別するための情報を付与し て記録媒体に記録し、記録媒体上の各セクタの再生順を 管理するセクタ管理データにより、記録媒体上に記録さ れたデータを管理する記録媒体を再生する装置における データ復旧方法であって、

上記セクタ管理データによる再生ができない場合におい て、記録媒体上のユニット上で連続する2つのユニット 間において、当該ユニットを再生するべきシーケンス上 での順序が連続することを示し、各ユニットを記録した 機器を識別するための情報が同一である場合に、2つの ユニットを連続して再生するものとして、前記セクタ管 理データを再構築することを特徴とするデータ復旧方

【請求項6】 映像データまたは音声データからなるシ ーケンスを、複数のユニットに分割し、各ユニットに、 当該ユニットを再生するべきシーケンス上での順序を示 めの情報を各ユニットに記録することを特徴とするデー 20 す情報と、各ユニットを記録した機器を識別するための 情報を付与して記録媒体に記録し、一或いは複数のユニ ットからなり、連続するセクタで構成される部分シーケ ンスの再生順を管理するシーケンス管理データにより、 記録媒体上に記録されたデータを管理する記録媒体を再 生する装置におけるデータ復旧方法であって、

> 上記シーケンス管理データによる再生ができない場合に おいて、記録媒体上のユニット上で連続する2つのユニ ット間において、当該ユニットを再生するべきシーケン ス上での順序が連続することを示し、各ユニットを記録 した機器を識別するための情報が同一である場合に、2 つのユニットを連続して再生するものとして、前記シー ケンス管理データを再構築することを特徴とするデータ 復旧方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、動画像シーケンス を記録媒体に記録する際の記録方法、さらに記録された 動画像シーケンスの管理情報が正常でない場合に復旧を 行う場合のデータ復旧方法に関する。

[0002]

【従来の技術】ディスクベースのビデオや音声のディジ タル記録装置が普及しつつある。ディスクはテープに比 べてランダムアクセスが可能という大きな利点がある。 そのため、ディスクが一杯になっても、不必要なデータ だけを消すことで追記可能である。また、途中で削除し たり再生順序を変えることも自由にできる。これらの編 集機能は、多くの場合、実際のデータを直接移動するの ではなく、データを指すポインタ情報を書き換えること が実現される。なぜなら、実際のデータを移動するのに

ボインタ情報が何らかの理由で破損した場合、記録した データを元の順序に復帰させるのは難しいという問題が ある。

【0003】この問題を解決する従来技術として、特開平10-70698がある。この技術は、連続して記録したデータは、ディスク上において記録単位毎に付与されているタイムコードが連続していることを利用して、管理情報が破損した場合に、ディスクを先頭から読んでいき、記録単位毎に付与されているタイムコードを抜き出し、タイムコードの連続しているブロックを連続したデータとして扱うというものである。以下、この技術について説明する。

【0004】まず、ディスクの記録フォーマットについ て説明する。図25に示すように、大きく管理領域601と データ領域602に分けられる。管理領域602はさらにプロ グラムマップ603とFAT(ファイル・アロケーション・テ ーブル)604に分けられる。データ領域は一定のサイズ毎 のブロック605、606…に分割されており、それぞれのブ ロックにはアクセスのための番号が付与されている。ブ ログラムマップ603とFAT604に関しては図26に詳細を示 す。プログラムマップ603はプログラム単位、つまり例 えば一つの動画シーケンス単位の管理を行ない、対応す る開始FATエントリやプログラム名等を保持する。FAT60 4はデータ領域602中で分散して記録された連続データが どのような順序で再生されるべきかを記録したものであ る。各エントリはデータ領域602中の1ブロックに対応す る。例えば5番目のエントリは5番めのブロックに対応す る。各エントリは、次のエントリへのポインタ、すなわ ちリンク情報を保持している。もし終了を示すコードが 入っていれば、そのエントリに対応するブロックでその 30 データは終了することになる。また、空きを示すコード が入っていれば、そのエントリに対応するプロックは使 用されていないことがわかる。図26の場合、プログラム 」はデータ領域602の0000、0001、0003ブロックにわたっ て記録されていることがわかる。一方、データ領域602 には、ブロック毎に連続したタイムコードが時:分:秒: フレームという形式で書き込まれているとする。

【0005】 ここで、管理領域601が破損した場合の処理について説明する。復旧は、次の2つの処理ステップで行なう。最初の処理ステップでは、隣接するブロックの中でタイムコードが連続しているブロックを部分プログラムとしてまとめるブロック結合処理を行う。このブロック結合処理の手順をフローチャート図27に示す。

【0006】まず、図中の記号の説明を行なう。図中のNbはディスク中のブロック数、bは現在処理の対象となっているブロック番号、Tbはブロックbに付与されたタイムコードをそれぞれ表わす。currおよびprevは現在および直前に処理の対象となったブロックに付与されたタイムコードをそれぞれ表わす。Si、Eiはi番目の部分プログラムの開始ブロック番号および終了ブロック番号

を、Bi、Fiは開始タイムコードと終了タイムコードを表わす。また、AbはFAT604のb番目のエントリの内容を表わす。THRは正の定数で、隣接するブロックのタイムコードが連続しているかどうかの判断に用いる。Npはこのブロック結合処理で得られる部分プログラムの数を表わす。

【0007】次に、フローチャートに沿って、処理の説 明を行なう。ステップ1では、ブロック0を読み込み、そ のタイムコードTOを変数prevに代入する。さらに、番号 0の部分プログラムを作り、その開始プロック番号を0、 10 開始タイムコードをTOIC設定する。ステップ2では、現 在の処理対象ブロック番号bを1に、処理対象部分プロ グラム番号を0亿それぞれ初期化する。ステップ3ではス テップ4~10のループの停止条件をチェックする。こと では、bがディスク中のブロック数Nb未満の間ループ し、Nb以上になるとループを停止し、ステップ11へジャ ンプする。ステップ4では、現在の処理ブロックを読み 込み、タイムコードTbを現在の処理対象ブロックのタイ ムコードを表わす変数currに代入する。ステップ5では 直前のブロックのタイムコードprevと現在のブロックの タイムコードcurrが連続しているかどうかのチェックを 行なう。prevとcurrの差が、ある定数THRよりも小さけ れば連続していると判断する。もし、連続していると判 断されれば、ステップ6を、連続していないと判断され れば、ステップ7、8、9を実行する。ステップ6では、RA MLO3中のFATエントリAb-1にbを代入し、ブロックb-1と ブロックbをリンクする。ステップアでは、現在の処理対 象部分プログラムの終了ブロック番号を現在の1つ前の ブロックに設定し、終了タイムコードをprevに設定す る。ステップ8では、現在の処理対象部分プログラム番 号を1増す。ステップ9では、現在の処理対象部分プロ グラムの開始ブロック番号Siをbに、開始タイムコード をcurrにそれぞれ設定する。ステップ10では、変数prev にcurrを代入し、処理対象ブロックを1増す。ステップ 11では、処理対象部分プログラムの終了ブロック番号を b-1に、終了タイムコードをprevにセットする。また部 分プログラムの個数Npにi+1をセットする。

【0008】第二の処理ステップは、ブロック結合処理で得られた部分プログラム間でタイムコードの連続しているものに関してつなぎあわせ、プログラム全体を再現するプログラム再現処理である。このプログラム再現処理のフローチャートを図28に示す。まず、図中の記号の説明を行なう。pは現在処理の対象となっている部分ブロック番号、qはpとの接続をチェックの対象である部分ブロック番号である。Riは、部分プログラムiがプログラムの先頭であるかどうかを示すフラグで、ここではプログラム先頭フラグと呼ぶ。その他の用いられている記号の意味は、ブロック結合処理で用いているものと同一である。次に、フローチャートに沿って、処理の説明を50 行なう。

【0009】ステップ1では、フラグRi(0≤i≤Np-1)をt rueに初期化する。ステップ2ではインデックス用の変数 pを0に初期化する。ステップ3では、ステップ4~9のル ープの終了条件のチェックを行なう。pがNp未満であれ ばループを継続する。ステップ4では、インデックス用 の変数qを0にセットする。ステップ5では、ステップ6~ 8のループの終了条件のチェックを行なう。 g がNo未満 であればループを継続する。ステップ6では、部分プロ グラムpと部分プログラムqの間の連続性の判定を行な う。部分プログラムpの終了タイムコードが、部分プロ グラムqの開始タイムコードの差が定数THRより小さけれ ば連続していると判断され、ステップ7では、部分プロ グラムp、qを接続する。接続は以下のように行なう。ま ず、FATエントリAepにSqを代入することで、FAT上で接 続を行なう。次に、部分プログラムpの終了タイムコー ドおよび、終了ブロック番号を部分プログラムqのもの と同じにする。最後に、部分プログラムqはプログラム の先頭にならないため、プログラム先頭フラグRqにfals eをセットする。ステップ2の終了時には、各プログラム の先頭に相当する部分プログラムのRiのみがtrueになっ 20 ている。したがって、プログラム先頭フラグがtrueであ る部分プログラムの開始ブロック番号をRAM中のプログ ラムマップ603に書き込めば、復帰は完了である。も し、管理領域601が物理的に破壊されているのでなけれ ば、RAM中の管理情報をディスクに書き込むことで復旧 は完了する。

[0010]

【発明が解決しようとする課題】上記技術をMPEC符号化 によるビデオおよびオーディオデータの記録を行なうビ デオディスクレコーダに適用することを考える。MPEGビ 30 デオ規格におけるタイムコードは各ビデオプログラム毎 のビデオデータの先頭からの相対時間で表される。した がって、ディスク中に複数のビデオプログラムを記録し た場合、同じタイムコードを持つビデオデータが複数存 在することになる。その場合、正しい順序で復元されな いおそれがある。その例を図29に示す。

【0011】 ここでは、ビデオプログラムA、Bがそれぞ れ図29(a)のように、媒体上に分散して記録されたとす る。さらにA2とB2の開始フレームのタイムコードが同じ 1:00:00:00だったとする。この条件のもとで、上記の手 40 順で内容を復元した場合、図29(b)のようにB1-A-B2とな りプログラムBの間にプログラムAが挿入された形とな る。なぜなら、B1の終端フレームのタイムコードが0:5 9:59:59でAの始端フレームのタイムコードが1:00:00:00 になっていることから、上記図25で示した処理により、 B1とAを連続したプログラムと判断できるためである。 そのため、図29 (c)に示すB1-B2-AあるいはA-B1-B2とい **うオリジナルの提示順序が再現されない。以上の問題** は、ディスク中に分散して記録された部分ビデオデータ がどのビデオデータに属するのか確実に判断する手段が 50 る。2048byteを1セクタとし、誤り訂正のため16セクタ

ないために生じる。

【0012】一方、特開平11-162119に開示されている ように、相対的なタイムコードでなく、時間情報として 時:分:秒:フレームの他に記録日時が多重化されてい た場合、上記の問題はある程度解決可能である。しか し、複数の機器で記録したデータがディスク中に混在し ていた場合、記録日時が同じデータが存在する可能性が あり、同様の問題が生じるおそれがある。

【0013】本発明は、かかる従来技術の問題点に鑑み てなされたものであり、ディスク上に分散して記録する 部分的なデータがどのデータに属するのか確実に判断す る手段を与え、ファイルシステムが破損した場合でも、 ディスク中に分散して記録されたデータの再生順序の復 元を確実にすることを目的とする。

[0014]

【課題を解決するための手段】本発明にかかる記録方法 は、映像や画像データを記録媒体に記録する際に、記録 媒体上では複数のユニットとして分割して記録し、この ユニット内に、シーケンス上での再生順序を示す情報と ともに、記録した機器を識別するための情報を付与す

【0015】このように構成することによって、再生時 に、記録媒体上で、シーケンス上での再生順序を示す情 報が同一のユニットが存在した場合においても、各機器 にユニークに付与されている機器IDを付与しているた め、シーケンスを区別することが可能である。

【0016】また、本発明にかかる再生方法では、上記 したように、記録媒体上で、シーケンス上での再生順序 を示す情報が同一のユニットが存在する場合を想定し て、互いのユニットの順序情報が、連続するユニットを 示すものであり、かつ、同一の機器ID情報を備えている 場合にのみ、連続するユニットであると判断し、再生順 序を示す管理情報を復旧する。

【0017】上記したシーケンス上での再生順序を示す 情報は、各ユニットの再生を行う時間情報であってもよ いし、各ユニットの再生順序を示す通し番号であっても よい。

[0018]

【発明の実施の形態】本発明の第1の実施形態を説明す る。図1は、第1の実施形態におけるアフレコ可能なビデ オディスクレコーダの構成である。図に示すように、と の装置は、操作部101、CPU102、RAM103、ROM104, シス テムクロック105、バッファメモリ108、エンコーダ10 6、マルチプレクサ107、ディスクドライブ109、バス11 O、デマルチプレクサ111、デコーダ112、ディスク113 、ECCエンコーダ/デコーダ114、IEEE-1394インタフェ ース115から構成される。

【0019】ディスク113は、外周から内周に向かって 螺旋状に記録再生の行われる脱着可能な光ディスクとす

でECCブロックを構成する。ECCブロック中のデータを書き換える場合、そのデータが含まれるECCブロック全体を読み込み、誤り訂正を行い、対象のデータを書き換え、再び誤り訂正符号を付加し、ECCブロックを構成し記録媒体に記録する。

【0020】ディスク113の構成を図2に示す。ディスク中の先頭にはファイルシステム管理情報があり、その残りがファイルシステムによってファイル単位に管理されるユーザ領域となっている。ユーザ領域は管理情報領域とAVストリーム領域に分けられる。管理情報領域には管 10理情報に関するファイルが含まれ、AVストリーム領域には、EUS(エディタブル・ユニット・シーケンス)ファイルがある。EUSファイルは、ビデオの記録を開始してから終了するまでの一連のビデオ・オーディオデータを記録したデータストリーム単位のファイルである。以後、単にシーケンスと呼ぶ。一方、管理情報領域のファイルには、EUSファイルに関する情報を格納したEUS Managementファイルなどが含まれる。

【0021】本実施形態では、ファイルシステム管理情報によって管理されるファイルシステムを通して各ファ 20イルのアクセスを行なう。そのため、図2中のEUSファイル#2のようにディスク中で分散して配置されたファイルを、連続した論理アドレスでアクセスすることが可能である。つまり一つのシーケンスを複数の部分シーケンスにより構成することができる。論理アドレスでのアクセスの際の単位はセクタ単位である。以下の説明におけるアドレスは特に断りが無い限り論理アドレスのことを指すこととする。

【0022】記録媒体上のシーケンスの様子を図3を用いて説明する。上記したように、記録媒体上には複数の 30シーケンスが存在する。ここではシーケンスAとシーケンスBがある場合で、各シーケンスは所定のサイズのユニットに分割される。このユニットは記録媒体上で連続する複数のセクタにより構成されている。図3において、A4はシーケンスAの4番目のユニットであることを示している。このようなユニットの並びは再生順管理データにより管理される。上述図2のファイルシステム管理情報中が、この再生順管理データに相当する。

【0023】ファイルシステム管理情報の一例について図4を用いて説明する。図26とはぼ同様であり、ファイ 40ルエントリにファイル名を格納している。このことによって、ファイル名がわかれば、そのファイル名に対応する開始FATエントリからFATをたどって行けば、そのファイルがディスクにどのように配置されているかわかる。なお、各FATエントリは1セクタ、すなわち2048byteに対応する。

置を認識できるのであれば、複数の記録媒体にわたって 管理してもよい。

【0025】本実施例で用いる符号化方法に関して説明する。オリジナルビデオは、MPEG-2符号化により5Mbps前後の可変レートで符号化し、オーディオはオリジナル、アフレコともに、48kHzでサンプリングし、MPEG-1/LayerII符号化により2チャンネル256kbpsの固定レートで符号化する。

【0026】EUSファイルは、ビデオおよびオーディオ情報の多重化データストリームの単位であるEUSを格納するファイルである。EUSのおおまかな構成を図5に示す。EUSを構成する主な要素について、以下にまとめる。

【0027】Block:セクタに対応した2048byteの固定長の単位であり、ISO/IEC 13818-2に規定されるビデオデータおよびISO/IEC 13818-3に規定されるオーディオデータおよび他のデータを、ISO/IEC 13818-1で規定されるPES Packetにパケット化したもので構成される。

【0028】VU (Video Unit):再生時におけるランダム アクセスの単位であり、VUの先頭からアクセスすればEU Sの途中であってもオーディオ、ビデオが正しくデコー ドされることが保証される。Blockで構成される。

【0029】PRU (Post Recording Unit):複数のVUC関連するポストレコーディングデータ (アフレコデータ)を記録するための領域である。Blockで構成される。

【0030】EU (Editable Unit):複数のVUとそれに対応する0個または1個のPRUで構成される。1つのEUはディスク中で連続的に記録する。

【0031】EUS (Editable Unit Sequence): Rec Start~StopあるいはPauseの区間に相当する単位であり、整数個のEUで構成される。

【0032】図中のblockは、2048byteの固定長の単位 であり、1blockは1セクタに格納される。1個のblockは 原則として1個のパケットで構成される。ここでのパケ ットは、ISO/IEC 13818-1で規定されるPES packetに準 拠する。パケットの構成を図6に示す。パケットは、そ のパケットに関する属性等を格納するパケットヘッダと ビデオデータ等の実際のデータを格納するパケットデー タで構成される。パケットヘッダに含まれる主な情報は 以下の通りである。packet-start-code-prefixはISO/IE C 13818-1で規定されたパケットの開始コードである。s tream-idはこのパケットの種類を表わす。PES-packet-1 engthはこのフィールド以降のデータのサイズを表わ す。PES-header-data-lengthはパケットへッダのサイズ を表わす。PTS(プレゼンテーション・タイム・スタン プ)は、多重化したオーディオやビデオといったエレメ ンタリ・ストリーム間の同期情報であり、パケット中に 先頭が含まれるアクセスユニット(ビデオの場合1フレー ム)が再生されるタイミングを90kHzのクロックでカウン

ディング・タイム・スタンプ)は、そのパケット中に先頭があるアクセスユニットがデコードされるタイミングをPTSと同じ時間軸で表わしたものである。stuffing-by tesは、次に説明するようにパケットのサイズを調整するために用いられる。

【0033】もし、パケットが2048byteに満たず、不足分が7byte未満のときはパケットへッダにスタッフィング・バイトを入れる。一方不足分が7byte以上のときは不足分に相当するパディングパケットをそのパケットの後に置く。このスタッフィング・バイト、パディングパ 10ケットは実際に処理を行わないいわゆるダミーデータである。本実施例で用いるパケットを以下にまとめる。

【0034】V-PKT (Video Packet): ISO/IEC 13818-2 で規定されるビデオデータを格納したパケット

A-PKT (Audio Packet): ISO/IEC 13818-3で規定される オーディオデータを格納したパケット

P-PKT (Padding Packet): ISO/IEC 13818-1で規定されるパディング用パケット

UH-PKT (Unit Header Packet): VU、PRUに関するヘッダを格納したパケット

V-PKT、A-PKTおよびP-PKTのフォーマットはISO/IEC 138 18-1の規定に準拠する。その他のパケットのフォーマットについては後述する。また、EUSを構成するblockを以下にまとめる。

【0035】V-BLK (Video Block): V-PKTを格納したblock

* A-BLK (Audio Block): A-PKTを格納したblock P-BLK (Padding Block): P-PKTを格納したblock UH-BLK (Unit Header Block): UH-PKTを格納したblock EUなついて説明する。EUの構造を図7な示す。EUは1個以上の整数個のVUと0個または1個のPRUを含む。1個のEU Sを構成するVUの提示時間は同一なする。ただし、EUSの最後のVUは他のVUより短くてもよい。つまり、1つのEU SにおけるVUの再生間隔は常に同一となっている。なお、VUの提示時間は、そのVUがビデオデータを含む場合は、そのVUに含まれるビデオフィールド数あるいはビデオフレーム数にそれぞれビデオフィールド周期あるいはビデオフレーム周期をかけたものとして定義する。

【0036】1個のEUSを構成するEUは、すべてPRUを含むか、すべてPRUを含まないかのいずれかにする。EUを構成するVUの個数Nvuは、EUSの最後のEUを除きEUS内では一定にする。つまり、1つのEUSにおいて、EUの提示時間間隔は常に一定となる。PRUを持たないEUSの場合、Nvu=1とする。一方、PRUを持つEUSの場合、VUあたりの提示時間をTpv、回転待ち時間をTv、現在読込中のトラックからアフレコ領域のあるトラックへジャンプする時間をTk、ディスクからのデータ転送速度をRs、EUS全体のビットレートをRo、アフレコ音声のチャンネルあたりのビットレートをRa、アフレコ音声のチャンネル数をNchとしたとき、

[0037]

【数1】

$$ceiling(\frac{2\times (Tk+T\nu)\cdot Rs}{(Rs-Ro-Ra\cdot Nch)Tp\nu}) \leq Nvu \leq floor(\frac{10{\rm sec.}}{Tp\nu})$$

とする。なお、ceiling(x)はx以上の最小の整数を、flo 30 or(x)はx以下の最大の整数を求める関数である。PRUを持つEUSの場合にデータ転送速度などに基づきNvuの最小値を設定する理由は、EUあたりの時間が十分に大きくないと、逐次的にアフレコを行なう際、ヘッドを現在の読込位置からアフレコ領域へ移動させるオーバーヘッドの占める割合が大きくなり、データの読込が表示に追いつかなくなりビデオやオーディオの再生が途切れてしまうからである。

【0038】次にVUについて説明を行なう。Wは、sequence-headerおよびそれに続くGOP-headerを直前に置いた1個以上の整数個のGOP(グループ・オブ・ピクチャ)からなるビデオデータと、それと同期する整数個のAAU(オーディオ・アクセス・ユニット)からなるオーディオデータを含む。GOPは、MPEGビデオ圧縮の単位で、複数のフィールド群あるいはフレーム群で構成される。AAUは、オーディオサンブルを0.024秒毎にセグメント化しそれぞれのセグメントを圧縮したものである。GOP、AAUともにそれぞれの単位の先頭からデコードする必要があるが、VUはそれぞれを整数個含んでいるためVU単位で独

立再生可能である。1VUあたりのビデオフィールド数はN TSCの場合、24フィールドから60フィールド、PALの場合 は20フィールドから50フィールドの範囲にする。

【0039】VUは図8に示すように、先頭にUnit Header Block(UH-BLK)、次に前述のオーディオデータを格納したA-BLKの列を置き、最後に前述のビデオデータを格納したV-BLKの列の順に配置する。A-BLKの個数は、前述のオーディオデータを格納するのに必要十分なものにする。最後のA-BLKに余りが出た場合には前述のようにP-PKTあるいはスタッフィングバイトで調整する。V-BLKも同様の構成とする。

【0040】次にPRUについて説明を行なう。PRUは、1以上整数個のVUに対するオーディオを格納するための領域であり、1個のEUに0個あるいは1個存在する。PRUのサイズは、EUあたりの提示時間に対応するオーディオデータとPRUへッダ・ブロックを含むことのできる最小の整数個のECCブロックである。PRUを構成するECCブロックの数NPRU,ECCは

[0041]

【数2】

$N_{PRU,ECC}$ = ceiling((1 + ceiling($\frac{Ra \cdot Nch \cdot Tpv}{2048 - 14}$) × Nvu)/16)

10

として規定される。なお、PRU中に記録するオーディオデータは、そのPRUが含まれるEU中のVUのオーディオと同じデータレート、同じサンプリング周波数で記録する。

【0042】オリジナルデータ記録直後のPRUの構成を図9に示す。先頭にUnit Header Block (UH-BLK)を1個記録し、残りの領域をPadding Block (P-BLK)で埋めておく。つまり、オリジナルデータ記録直後の時点では、オーディオデータは記録されていない。

【0043】PRUにオーディオをアフレコした後のPRUの 構成を図10に示す。先頭にUnit Header Block (UH-BLK) を1個記録し、その後にはそのEUに同期したオーディオ データをA-BLKの列として記録し、残りの領域をPadding Data(P-BLK)で埋めておく。このとき、PRU中のA-BLK は、同じEU中のそれぞれのVUに含まれるA-BLK数の合計 と同じ数にする。さらに、PRU中のそれぞれのA-BLKの持 つPTSの値が同EU中のそれぞれのVUに含まれるA-BLKのPT Sと同じ順番でかつ、同じ値を取るように、ポストレコ ーディングのオーディオデータを記録する。すなわち、 アフレコ後PRU中には、各VUに含まれるA-BLKの列に対応 するA-BLKの列が存在することになる。このような、VU に対応したPRU中のA-BLKの列をSAU(サブ・オーディオ・ ユニット)と呼ぶことにする。なお、言うまでもない が、SAUには、VUと同様整数個のAAUが含まれることにな る。

【0044】EU中でのPRUの配置について説明する。PRUは、それが含まれるEUの先頭の15セクタ以内のECC境界、つまりEU中の最初に現れるECC境界に置く。例えば、あるEUの先頭がECCブロック境界だった場合、図11(a)のように、そのEUの先頭の直後にPRUを配置する。また、EUの先頭がECCブロック境界でなかった場合は、(b)のように、EUの境界の直後から15論理ブロック以内のECCブロック境界、つまりEU中の最初に現れるECCブロック境界に配置する。この場合、EU中の先頭のVUはPRUによって分断されることになる。

【0045】UH-PKTの構造を図12に示す。図中のBP(バイト・ポジション)は先頭からの相対的なバイト位置であり、バイト数はそれぞれのフィールドのバイト数を示 40す。packet-start-code-prefix、stream-id、PES-packet-lengthは前述の通りである。Unit Propertyは1byteのビットフィールドで、このUnit headerが含まれるユニット(PRUはよびVU)に関する情報を格納する。その中にはフィールドFirst VUof EUおよびフィールドRecorder ID Formatが存在する。フィールドFirst VU of EUよそのUH-PKTを含むユニットがEU中の先頭のVUであれば1それ以外は0に設定される。フィールドRecorder ID Formatは2ビットのフィールドであり、01b(xxbはxxが2進数であることを示す)の場合、MAC(メディア・アクセス・コ 50

ントロール)アドレス(イーサネットにおける機器ID)、1 Obの場合、QUID(グローバル・ユニーク・ID: IEEE 1394 における装置ID)をフィールドRecorder IDX 格納するこ とを意味する。フィールドRecorder IDは、そのユニッ トを記録した装置のIDを表す。CPSTimeStamp Offset は、そのユニットが含まれるEUSの記録を開始した日時 を格納するフィールドであり、1980年1月6日00:00(UTC: Universal Time Coordinated)からの秒数を32ビットの 符号無し整数で表す。Unit Start PTは、そのUH-PKTが 含まれるユニットの先頭のV-PKT中のPTS値の最上位ビッ トを省略したものである。なお、以後とのようにPTSの 最上位ピットを省略した形式をTTフォーマットと呼ぶこ とにする。Length of UnitはこのUnit headerが含まれ るユニット中のblock数を表わす。Start RLBN of Video Dataは、ユニットの先頭からビデオデータが始まるま でのblock数を表わす。

【0046】UH-PKTは、他のデータとは独立したセクタの先頭に配置され、しかもパケットの先頭がpacket-start-code-prefix、stream-id(0000 0000 0000 0000 0000 0001 1011 1101b)という特定のビットパターンを持つため、ファイルシステムが破損した場合でもセクタを順に読んで行けば容易に検出可能である。

【0047】また、時間情報等、ユニット間の関係を示す情報をAVデータとは独立のバケット(UH-PKT)に置いてあるため、AVデータをデコードすることなく、ユニット間の関係を判断することが可能である。

【0048】また、UH-PKT中にそのEUSを記録を開始し 30 た時刻(GPSTimeStamp Offset)を記録してあるため、別 の日の同じ時刻に記録したユニット同士を区別可能であ る。さらに、UH-PKT中にそのユニットを記録した装置の ID(Recorder ID)を記録しておくことで、異なる機械に よって同じ日の同じ時刻に記録されたユニットが同一デ ィスク内に存在した場合にも区別が可能である。なぜな ら、Recorder IDに記録するMACアドレスやGUIDは、世界 に1つしかない、その記録装置固有(正確に言えばネット ワークインタフェース部固有)の値であるため、異なる 機械で記録したユニットには必ず異なるRecorder IDが 付加されることになるためである。つまり、このフォー マットで記録した部分ビデオデータ(VUおよびPRU)は、 同一のビデオデータ(EUS)を構成するものであれば、Rec order IDとGPSTimeStamp Offsetの両方が必ず一致し、 異なるビデオデータに属するものであれば、少なくとも 一方が必ず異なることになる。

【0049】したがって、従来技術では復旧が困難である図29のようなビデオデータ配置の際にも、B1とAが異なるビデオデータを構成していれば、図13に示すように、B1-A間でRecorder IDあるいはGPS TimeStampOffset (図ではGPS TSO)のいずれかが必ず異なるため、B1とAは

(8)

異なるビデオデータの部分ビデオデータであると容易に 正しく判断することが可能である。

【0050】EUS Managementファイルの構造を図14亿示す。EUS Managementファイルは、ディスク中に記録されたすべてのEUSファイルを管理するための情報を格納したものである。以下、本実施形態の説明に必須な項目のみについて説明を行なう。フィールドNumber of EUSIは、このファイルで管理するEUSファイルの個数を表わす。フィールドEUSI(EUS Information)は各EUSファイルに関する情報であり、Number of EUSI個分存在する。EU 10 SIはさらに図15のように構成される。図中のStart PTおよびEnd PTは、このEUSIが管理するEUSファイル中のの開始PTSおよび終了PTSの最上位ビットを省略したものである。なお、以後このようにPTSの最上位ビットを省略した形式をPTフォーマットと呼ぶことにする。Post Recording UnitSizeはこのEUSIが管理するEUSファイル中のPRUのサイズを表わす。

【0051】Address LUT(ルックアップ・テーブル)は、PTフォーマットで記述されたタイムコードからそのタイムコードに対応するデータが記録されているアドレスを検索するためのテーブルである。Address LUTの構成を図16に示す。フィールドPBTime of EUは、EUあたりの提示時間を1/90000[秒]単位で表わしたものであり、PTフォーマットと同じスケールとなっている。PB Time of VUも、同様にVUあたりの提示時間を1/90000[秒]単位で表わしたものである。Number of PRU InformationはAddress LUT中のPRU Informationの数であると同時に、EUS中のPRUの個数も表わす。Number of VU Informationも同様にAddress LUT中のVU Informationの数およびEUS中のVU数を表わしている。

【0052】図17は、PRU Informationの内容を表わす。図中のRLBN of PRUはそのPRU Informationが管理するPRUのアドレスを表わす。図18は、VU Informationの内容を表わす。図中のRLBN of VUはそのVU Informationが管理するWのアドレスを表わす。

【0053】Address LUTを用いて、あるタイムコードPTiC対応するPRUのアドレスを求める手順を以下に示す。まず、PTからEUSI中のStartPTを引くことで相対PTを求め、次に相対PTをPB Time of EUで割り、小数部を切り捨てることで、そのPTに対応するPRUを管理するPRU Inf 40 ormationのインデックスが求まる。次に、そのインデックスに対応するPRU Information中のRLBN of PRUで与えられるアドレスが、目的とするPTに対応するPRUのアドレスである。時刻PTに対応するVUのアドレスも同様に、PTからStart PTを引いたものをPB Time of VUで割り、小数部を切り捨てた値に対応するインデックスのVU Information中のRLBN of VUを参照することで得られる。とのように単純な処理でVUやPRUの先頭アドレスが得られるのは、EUおよびVUあたりの提示時間を一定にしているためである。

【0054】上記ディスクフォーマットで記録を行なう際の手順を以下に示す。なお、以下の説明ではビデオはNTSCで記録し、VUを30フィールドからなる1個のCOPで構成し、ビデオ最大ビットレートを8[Mbps]とする。ディスク転送レートRsは12[Mbps]、アフレコ領域への最大ジャンプ時間Tkを0.3[秒]、最大回転待ち時間Tvを0.2[秒]とする。また、オーディオビットレートおよびオーディオチャンネル数をそれぞれ0.125[Mbps/チャンネル]、2[チャンネル]とし、オリジナルおよびアフレコで共通に用いることにする。このとき、VUあたりの提示時間Tpvは上記のCOP構成により約0.5秒となる。また、アフレコが可能なEUあたりのVU数Nvuの範囲は、7≦Nvu≦20となる。本実施形態では、Nvu=8、すなわちEUあたりの提示時間は約4秒となる。

【0055】オリジナルプログラム記録時のCPU102の処理の流れを図 19に沿って説明する。すでに、ディスクからEUS Managementファイルやファイルシステム管理情報がRAM103に読み込まれているものとする。CPU102はエンコーダ106を起動し、次にファイルシステム管理情報を基に1EU分のデータを記録するのに十分な連続領域がディスク上にあるかどうか調べる(ステップ1)。もし、なければ録画を停止する。

【0056】もし十分な領域があれば、記録対象のVUが EU中の何番目のVLかを表わす変数iをOにリセットし、空 き領域先頭アドレスを変数addrに記憶させる(ステップ 2)。次に、マルチプレクサ107から1VU分のデータがバッ ファメモリ108にバッファリングされたことの通知を待 つ(ステップ3)。マルチプレクサ107から通知が来たら、 変数iが0のときは、変数addrがECCブロック境界かどう 30 かを判断し(ステップ9)、もし、ECCブロック境界でなけ れば、次のECCブロック境界までバッファメモリ108中の WJデータをディスクに記録する(ステップ10)。次に、UH -PKTおよびP-PKTでPRUをRAM103中に構成し、それをディ スクに記録する(ステップ11)。次に、バッファメモリ10 8中の先頭のVUデータをディスクに記録する(ステップ 6)。記録が終わったら変数iをインクリメントする(ステ ップ7)。変数iがEU中のVL数を表わす変数Nvuより小さけ ればステップ4にジャンプし(ステップ8)、等しくなれば ステップ2にジャンプする。以上の処理を、操作部101か ら停止指令がきたり、ディスク中に十分な連続領域が無 くなるまで、EU単位に行なっていく。

【0057】以上のCPUIO2の処理と並行して、マルチブレクサ107は、オーディオ、ビデオそれぞれのエンコーダ106から送られるデータにPTS等を付与しパケット化しバッファメモリ108に貯えていく。また、CPUIO2から記録開始日時およびIEEE-1394インタフェース115の持つGUIDを受け取り、UH-PKTを構成する。1GOP分のV-PKTとそれに同期するA-PKTがバッファメモリ108に貯えられたらCPUIO2にVU分のデータをバッファリングしたことを通知

40

【0058】ととで、管理領域602が破損した場合の処 理について説明する。復旧は、ディスクを先頭から順に 読みこんで行き、UH_BLKを目印にVUやPRUの検出をする (ユニット検出処理)、W間の順番を復元する(ユニット 再生順復元処理)、復元されたVUの再生順を基にファイ ルシステムを復元する(ファイルシステム復元処理)、の 順に行なう。

15

【0059】ユニット検出処理のフローを図20に示す。 まず、図中の記号の説明を行なう。bは処理の対象とな っているセクタの番号を表す。NvとNpは、検出済みのVU 10 およびPRUの個数をそれぞれ表す。Sv[i]、Ev[i]、Iv [i]、Ov[i]、Pv[i]、Lv[i]はそれぞれ、i番目に検出さ れたVUの開始セクタ番号、終了セクタ番号、Recorder I D, GPSTimeStamp Offset, Unit Start PT, Unit Length をそれぞれ表す。一方、Sp[j]、Ep[j]、Ip[j]、Op [j]、Pp[j]、Lp[j]はそれぞれ、j番目に検出されたPRU の開始セクタ番号、終了セクタ番号、Recorder ID、GPS TimeStamp Offset、Unit Start PT、Unit Lengthをそれ ぞれ表す。

処理の説明を行なう。まず、b、Nv、NpをそれぞれOなセ ットする(ステップ1)。次に、UH-BLKを読みこむまで、 セクタを読み飛ばす(ステップ2〜ステップ4)。UH-BLKか どうかは、読みこんだセクタの先頭が特定のビット列(p acket-start-code-prefix, stream-id)かどうかで判断 する。次に、そのUH-BLKが管理するユニットがPRUかVU かを判断する(ステップ4)。 ここではStart RLBN of Vid eo DataがOでなければWと判断する。もしVUと判断した 場合ステップ6亿ジャンプし、PRUと判断した場合ステッ プ8にジャンプする。ステップ6ではUH-BLKの各種フィー ルドのうち、Recorder ID、GPSTimeStamp Offset、Unit Start PT、Unit Lengthの値をNv番目のVUに関する変数 であるIv[i]、Ov[i]、Pv[i]、Lv[i]にそれぞれ格納す る。ステップ7ではトルをインクリメントする。ステップ8 ではUH-BLKの各種フィールドの値をNp番目のPRUに関す る各種変数に格納する。ステップ9ではNpをインクリメ ントする。ステップ10ではbをインクリメントし、ステ ップ2にジャンプする。以上の処理により、ディスクに 記録されたすべてのVUおよびPRUの情報が得られる。次 に、これらの情報を用いて、同じEUを構成するVUとPRU を結びつける。処理のフローチャートを図21に示す。ま ず、新たに追加した記号の説明を行なう。Xv[i]はi番目 のVUに対応するPRUの番号を表す。値が-1の場合、対応 するPRUは無いことを表す。

【0061】次にフローチャートに沿って処理の説明を 行なう。まず、変数の初期化を行なう(ステップ1)。ス テップ2~8はPRUを指すインデックスiをインクリメント しiがNp未満の間繰り返す。Wを指すインデックスjを初 期化し、ステップ4~7は、jがNv未満の間繰り返す。ス テップ5ではi番目のPRUとj番目のVUの変数のうち、Reco 50 では、p番目のVUがEUSの先頭かどうかのチェックを行な

rder ID、GPSTimeStamp Offset、Unit Start PTを示す 変数をそれそれ比較し、すべてが一致すればXv[j]にiを 代入する。以上の処理により、i番目のWと同じタイミ ングに再生されるPRUを、Xv[j]の値を参照することでわ かるようになる。

【0062】次に、ユニット再生順復元処理のフローを 図22に示す。新たに定義した記号の説明を行なう。next [i]にはi番目のvuに後続するvuの番号を格納するもので あり、値が-1であれば、後続するVVが存在しないことを 示す。top[i]は、i番目のVLがシーケンス(EUS)の先頭 かどうかのフラグであり、trueなら先頭、falseなら非 先頭を意味する。p、qは、現在、連続性の判断の対象と なっている2つのVUのうち先行するVUおよび後続のVUの 番号をそれぞれ表す。THRは、VUの連続性を判断するた めの閾値であり、本実施例ではVUあたりの提示時間の上 限である1秒を1/90000[秒]単位で表わしたもの、すなわ ち90000とする。

【0063】次にフローチャートに沿ってユニット再生 順復元処理の説明を行なう。ステップ1ではnext[i]およ 【0060】次にフローチャートに沿ってユニット検出 20 びtop[i]の初期化を行ない、それぞれのVUには後続する VLがなく、しかもEUSの先頭に位置しているものとみな す。ステップ2では、pを初期化する。ステップ3では、 ステップ4~9の終了条件をチェックする。ステップ4で は、qを初期化する。ステップ5では、ステップ6~8の終 了条件をチェックする。ステップ6では、p番目のVUCq 番目のVUが後続しているかどうかのチェックを行なう。 Ov[p]とOv[q]、Iv[p]とIv[q]がそれぞれ一致し、Pv[p] がPv[q]より小さく、しかもPv[q]はPv[p]+THR以下であ る場合に、p番目のVUにp番目のVUが後続していると判断 し、ステップ7にジャンプする。このステップ6の条件 を満たさない場合、ステップ8に処理をすすめる。

> 【0064】ステップアでは、p番目のVUにp番目のWが 後続していることを表すため、next[p]にqを格納する。 さらに、q番目のVUはEUSの先頭ではないため、top[q]に falseを格納する。以上の処理により、変数top[]がtrue のVUを開始WUとして、next[]をたどっていけば、VUの正 しい再生順が得られることになる。

【0065】ファイルシステム復元処理では、前述のユ ニット再生順復元処理で得られたWの連続情報から、フ ァイルシステムの復旧を行なう。ファイルシステム復旧 のフローを図23に示す。新たに定義した記号について説 明する。file[i]は、ファイルエントリ中のi番目のファ イルの開始FATエントリを表す。A[b]はb番目のFATエン トリ中の値を表す。

【0066】次にフローチャートに沿ってファイルシス テム復元処理の説明を行なう。まず、VUのインデックス 変数pなよび、ファイルエントリのインデックス変数iの 初期化を行なう(ステップ1)。ステップ2では、ステップ 3~14までの処理の終了条件をチェックする。ステップ3

う。もし先頭ならステップ4にジャンプし、そうでなけ ればステップ13へスキップする。ステップ4では、Wの 連鎖をたどるための変数であるgにpの値を格納する。ス テップ5では、file[i]にq番目のVUの開始セクタ番号を 代入する。ただし、Xv[q]がOより大きくしかもSp[Xv [q]]の方がSv[q]より小さい場合、図11(a)のように配置 されていると判断し、file[i]にはSp[Xv[q]]をセットす る。ステップ6では、q番目のVUの開始セクタ番号Sv[q] およびVUのセクタ数Lv[q]を変数bおよび変数aにそれぞ れ代入する。ただし、XV[q]が0以上、すなわち対応する 10 PRUを持つ場合であって、Sp[Xv[q]]の方がSv[q]より小 さい場合、PRUが図11(a)のように配置されていると判断 し、bにはSp[Xv[q]]をセットする。また、そのPRUのサ イズを含めるために、gにはLv[q]+Lp[Xv[q]]を代入す る。Sp[Xv[q]]の方がSv[q]より大きい場合、PRUは図11 (b)のように配置されていると判断し、bにはSv[q]を、 gにはLv[q]+Lp[Xv[q]]をセットする。ステップ7~9は、 gが0より大きい間、A[b]へのb+1の格納(ステップ8)、b のインクリメント、qのデクリメント(ステップ9)を繰り 返す。この繰り返しにより、VU内(あるいはEUSがPRUを 20 持つ場合には、EUSの先頭のVUはPRUを含む)に関するFA Tの修復を行なうことになる。ステップアで、oがOになっ た場合、ステップ10亿ジャンプする。ステップ10では、 後続するVUの番号next[q]をqに格納する。qが-1、すな わち後続するVUがなければ、ステップ12にジャンプし、 そうでなければ、ステップ14亿ジャンプする。ステップ 14では、A[b]にq番目のVUの開始セクタ番号を格納し て、ステップ6にジャンプする。ただし、このときも、 ステップ6と同様、Xv[q]が0以上の場合、すなわち対応 [Xv[q]]をチェックし、小さい方の値をA[b]に格納す る。ステップ12では、A[b]に終了を意味する値を格納 し、iをインクリメントする。以上の処理がすべて終了 した後、RAM103上のA[b]、file[i]をディスク113中のFA T、ファイルエントリにそれぞれ記録する。その際、フ ァイルエントリ中の各ファイル名には他のファイルと重 複しない名前を与える。以上の処理により、各EUSを通 常のファイルとしてアクセスすることが可能になり、EU Sを先頭からファイルシステムが与える順序でセクタを 読みこんでいけば記録したときの順序で再生可能にな る。

17

【0067】本実施例ではシーケンス再生管理情報とし てFATを用いているが、図24に示すように、EUSファイル (シーケンス)を構成する連続領域(部分シーケンス) に関する情報を用いることも可能である。この場合、部 分シーケンスに関する情報はその部分シーケンスの開始 セクタ番号及びその連続領域のセクタ数で構成する(開 始と終了セクタでもよい)。このような構成により、FA Tと同様、ファイルを構成するセクタの再生順を管理す ることができる。なお、各部分シーケンスは1個以上の

ユニットで構成されていることは言うまでもない。この ように、本発明における再生管理順情報は、FATに限定 されるものでなく、図3に示すように、ユニットの再生 順を管理する情報であれば、どのような管理方式であっ てもよい。

【0068】本実施例では、UH-PKT中にUnit Start PT を記録し、その値を用いてユニット間の連続性の判断を 行なっているが、代わりにそのEUSの先頭をOとした通し 番号を用いても構わない。つまり、ユニット間の連続性 (順序)を表す情報であれば、どのようなものであって も、復旧は可能である。

【0069】本実施例では、UH-PKTを置く間隔を数秒単 位にしているが、同様な情報を置く間隔をもっと長い単 位や、もっと短い単位(例えばセクタ単位)に設定するこ とも可能である。また、本実施例では、VUは同一の再生 時間であるが、連続性を示す情報をおく間隔は、時間単 位でなく、データ単位であってもよい。さらに、同一間 隔である必要もない。ただし、あるUH-PKTから次のUH-P KTの直前までの領域は連続的に記録する必要があるた め、あまり間隔を長くすると、ディスク中の空き領域の 使用に制限が大きくなる。一方、あまり間隔を短くする

【0070】本実施例では、UH-PKTにそのユニットの記 録を行なった装置のIDを記録したが、以下のようなバリ エーションも考えられる。

と、無駄が大きくなる。

【0071】装置の種類によっては、IEEE-1394やイー サネット等のネットワーク機能を装備しておらず、その 装置の持つユニークなIDがない場合がある。その場合、 UH-PKTに、そのユニットがその装置で記録したものか他 するPRUが存在する場合は、そのPRUの開始セクタ番号Sp 30 からコピーしたものかを区別するための情報を設けてお くことが考えられる。この場合、他の複数の装置で記録 されたユニット間の区別はできないが、他の装置で記録 したユニットとその装置で記録したユニットの区別は可 能であるため、その装置で記録したデータだけは確実に 復旧可能である。

> 【0072】また、上記の構成では、複数のテレビ番組 を同時にディスクに記録する装置の場合、同じ装置ID、 時刻情報を持つユニットが存在してしまう。そのような 場合には、番組を区別するための情報、チャンネル番号 40 や番組のID等をUH-PKTに記録すればよい。

【0073】また、上記の構成では、複数のカメラから 入力されるビデオを同時にディスクに記録する装置の場 合、第1のバリエーションと同様、同じ装置ID、時刻情 報を持つユニットが存在してしまう。そのような場合、 UHLPKTにカメラのIDあるいは、入力チャネルのIDを記録 すればよい。

【0074】とのように、本発明における「機器を識別 するための情報」は特に装置特有に備えられているIDに 限るものではなく、装置内における入力チャネルなど、 50 データの入手先を特定することができる情報であればよ

(11)

64

[0075]

【発明の効果】本発明によれば、再生時に、記録媒体上で、シーケンス上での再生順序を示す情報が同一のユニットが存在した場合においても、各機器にユニークに付与されている機器IDを付与しているため、シーケンスを区別することが可能である。このことにより、記録媒体上で、ユニットが分散して記録されており、この分散されたユニットの順序を管理しているファイルシステムが破損した場合でも、管理情報を復旧して、確実にシーケの構造を示す図である。この構造を示す図である。この表表明の一段な関した場合でも、管理情報を復旧して、確実にシーケの構造を示す図である。この第2年である。「図19】本発明の一段の構造を示す図である。「図19】本発明の一段の構造を示す図である。」

19

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態における構成を示すブロック図である。

【図2】本発明の一実施形態におけるディスク中のデータ配置である。

【図3】本発明の一実施形態における再生順管理データ を示す図である。

【図4】本発明の一実施形態におけるファイルシステム管理情報を示す図である。

【図5】本発明の一実施形態におけるのEUSファイルの 概要を示す図である。

【図6】パケットの構造を示す図である。

【図7】本発明の一実施形態におけるEUの構造を示す図である。

【図8】本発明の一実施形態におけるVLの構造を示す図である。

【図9】本発明の一実施形態におけるアフレコ前のPRUの構造を示す図である。

【図10】本発明の一実施形態におけるアフレコ後のPR 30 Uの構造を示す図である。

【図11】本発明の一実施形態におけるPRUの配置に関する図である。

【図12】本発明の一実施形態におけるUH-PKTの配置に 関する図である。

 *【図14】本発明の一実施形態におけるEUS Managementファイルの構造を示す図である。

【図15】本発明の一実施形態におけるEUSIの構造を示す図である。

【図 1 6 】本発明の一実施形態におけるAddress LUTの 構造を示す図である。

【図 17】本発明の一実施形態におけるAddress LUT中のPRU Informationの構造を示す図である。

【図18】本発明の一実施形態におけるVU Information の機造を示す図である。

【図19】本発明の一実施形態におけるオリジナルデー タ記録のフローチャートである。

【図20】本発明の一実施形態におけるデータ復旧のユニット検出処理の前半部分を示すフローチャートである。

【図21】本発明の一実施形態におけるデータ復旧のユニット検出処理の後半部分を示すフローチャートである。

【図22】本発明の一実施形態におけるデータ復旧のユ 20 ニット再生復元処理を示すフローチャートである。

【図23】本発明の一実施形態におけるデータ復旧のファイルシステム復元処理を示すフローチャートである。

【図24】本発明の一実施形態における部分シーケンス により再生順を管理するシーケンス管理データを示す図 である。

【図25】従来のディスクフォーマットを示す説明図である。

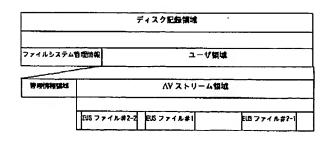
【図26】従来の管理情報を示す説明図である。

【図27】従来のディスク記録方法における管理情報復旧手順におけるブロック結合処理を示すフローチャートである。

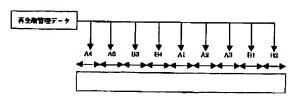
【図28】従来のディスク記録方法における管理情報復旧手順におけるプログラム再現処理を示すフローチャートである。

【図29】従来のディスク記録方法における管理情報復旧後のデータ再生順を示す説明図である。

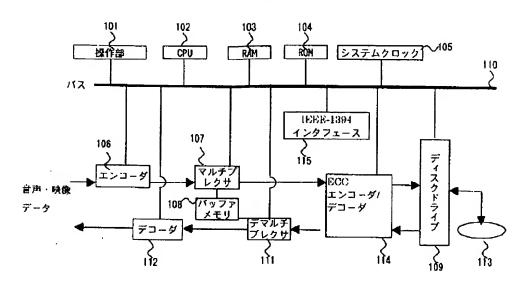
[図2]



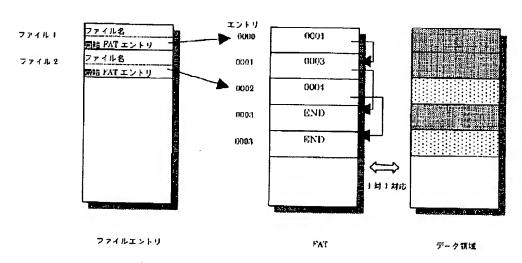
【図3】



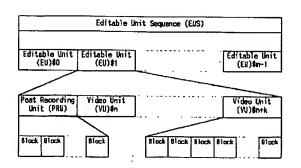
【図1】



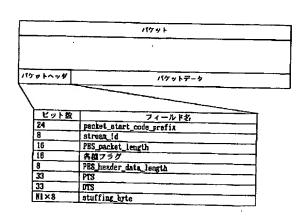
【図4】



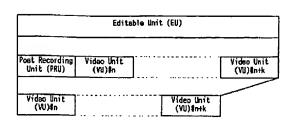
【図5】



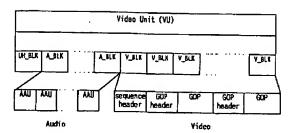
【図6】



【図7】

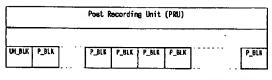


【図8】



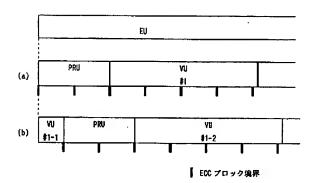
AAU: Audio Access Unit UH_BLK: Unit Header Block A_BLK: Audio Block V_BLK: Video Block

[図9]

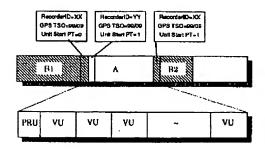


UH_BLK: Unit Header Block P_BLK: Padding Block

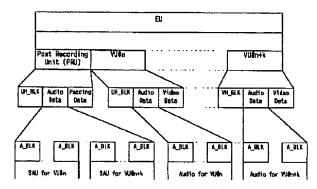
【図11】



【図13】



[図10]



A_BLK: Audio Block UH_BLK: Unit Header Block SAU: Sub Audio Unit

【図12】

BP	パイト数	フィールド名
0	3	packet_start_code_prefix
3	1	stream_id
4	2	PBS_packet_length
6	1	Unit Property
7	2	Length of Unit
9	8	Recorder ID
17	4	GPSTimeStamp Offeet
21	4	Unit Start PT
25	2	Start RLBN of Video Data
27	1	Number of IP Pictures(=NOIP)
28	2×NOIP	End RLBB of IP Pictures
-	1	Number of V3(=50V)
-	2×NOV	Start ALBN of Data for VU

[図14]

BP	パイト数	フィールド名
0	4	Table ID
4	4	Table Size
8	4	Next USI ID
12	2	Number of EUS!
14	1-	EUSI

【図15】

BP	パイト数	フィールド名
0	4	RUSI ID
4	4	RUSI Size
8	21	Title Test
31	1	Character Code
32	6	Time Stamp Creation
44	6	TimeStamp-Modification
50	10	Text Information
60	10 ·	Thumbnail Information
70	2	Data File ID
72	4	Data File Size
76	4	Start PT
80	4	End PT
84	2	BOS Property
85	2	Video Property
90	4	Camera Property
-	2	Audio Property
-	2	Post Recording Unit Size
-	2	Post Recording Property
-	64	Source Information
=	64	Copyright Property
	2	Number of Still Picture
-	-	Still Picture Information
-	-	Address LUT
-	1-	Reference Information

【図16】

BP	パイト数	フィールド名
0	4	Address Offset
4	4	PR Time of EU
8	14	PB Time of VU
12	4	Number of PED Information (=NOP1)
16	4	Number of VO Information (NOVI)
20	4×NOPI	PRU Information
	n×NOV1	VU Information

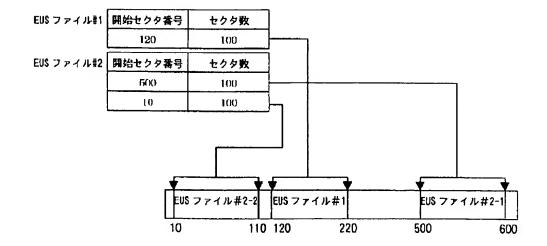
【図18】

BP	バイト放	フィールド名	
0	3	RLBN of VU	
3	1	VU Status	
4	1	Number of IP Pictures	
5	2×101P	End RLBF of IP Pictures	

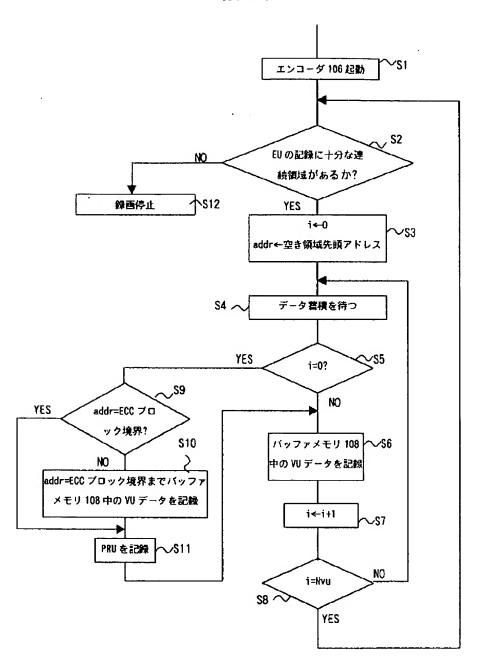
【図17】

BP	パイト数	フィールド名
0	3	RLEN of PRU
3	1	PBU Status

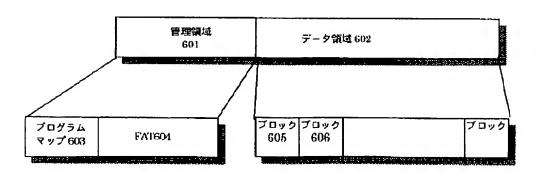
【図24】



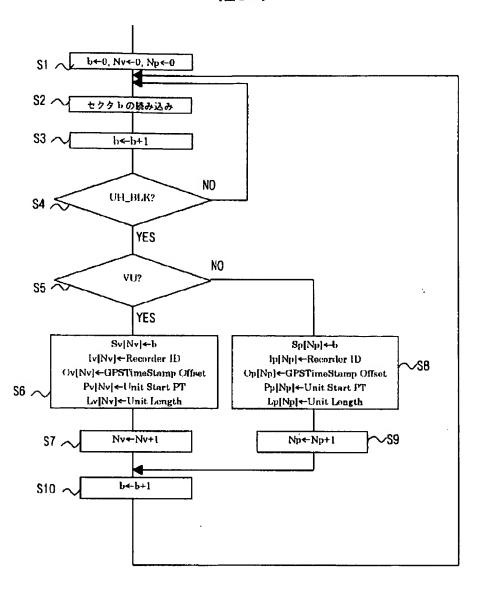
【図19】



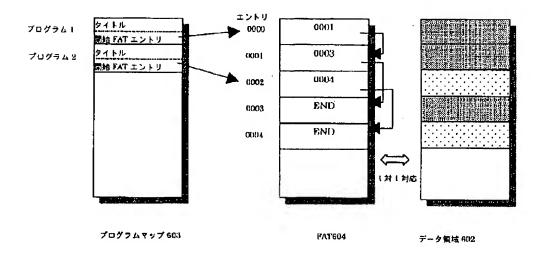
【図25】

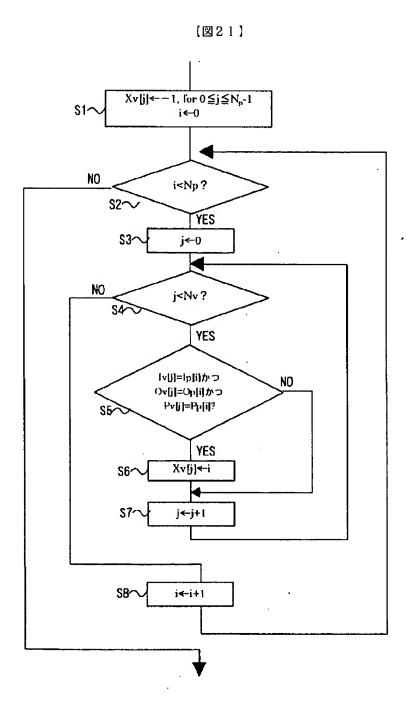


【図20】

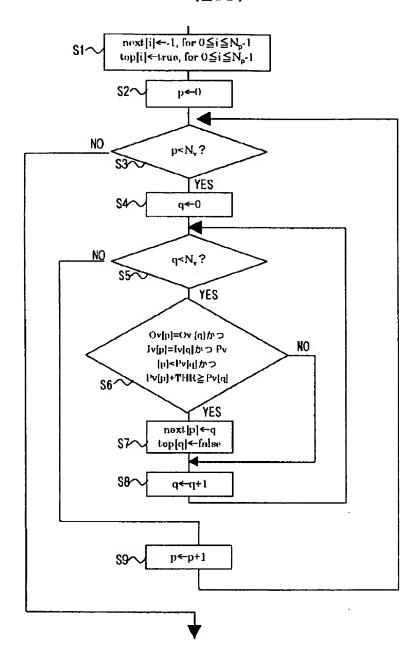


【図26】

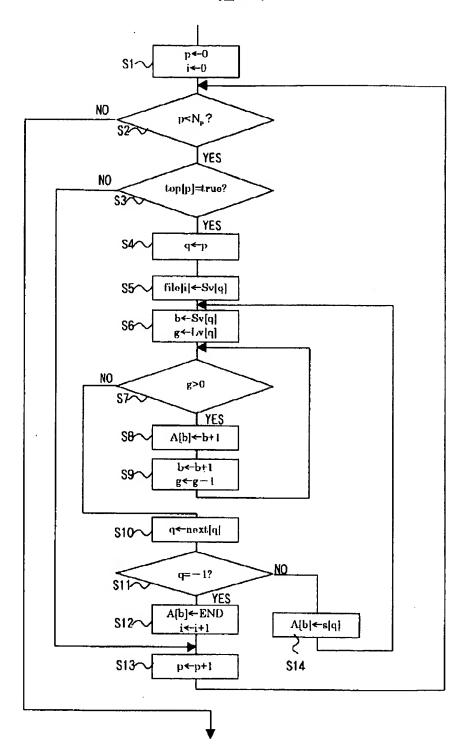




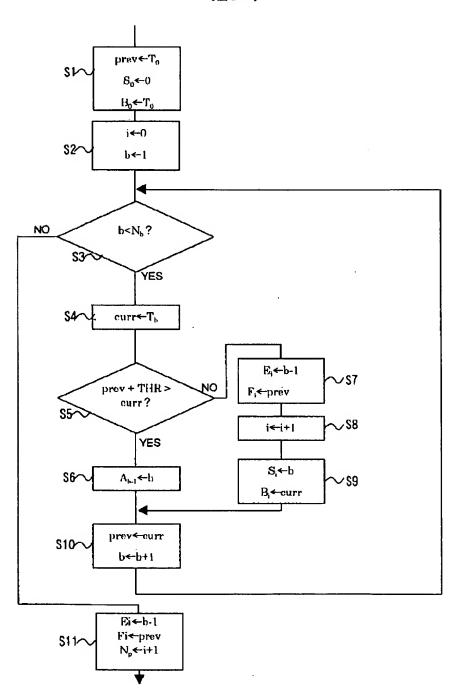
【図22】

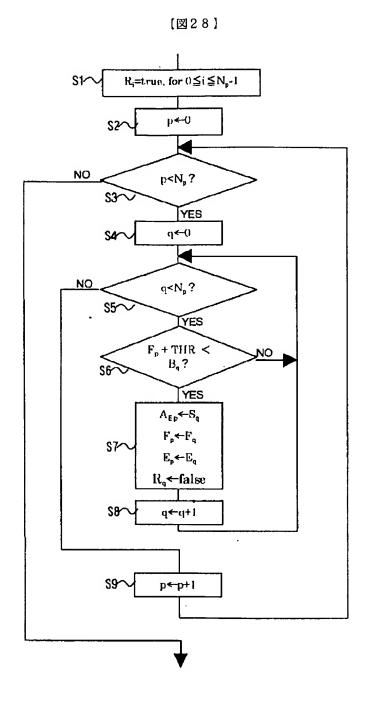


【図23】

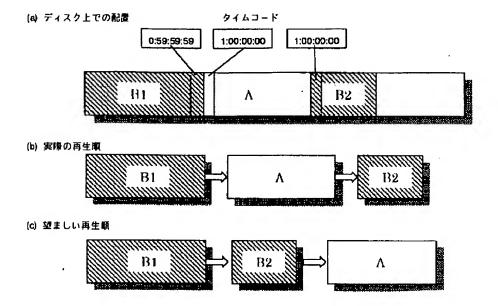


【図27】





【図29】



フロントページの続き

(S1) Int.Cl.' 識別記号 F I デーマコード (参考) H O 4 N 5/765 H O 4 N 5/781 5 1 0 F 5/781 G I I B 27/00 D 27/10 A

(72)発明者 山口 孝好

大阪府大阪市阿倍野区長池町22番22号 シャープ株式会社内

Fターム(参考) 5C053 FA20 FA23 GA06 GB06 GB07 GB37 HA33 JA03 JA24 KA04

KA24

5D044 AB07 BC06 CC04 DE39 DE45 DE53 DE57 EF05 FG18 GK12

5D077 AA30 BA15 CA02 CB06 DC16

DC22 DC37 DC39 EA34 HC12

HC26

5D110 AA17 AA29 DA03 DA12 DA15

DB03 DB17 DC05 DC06 DE06